

ROBOT ARM

นายธัญธร พรสวัสดิ์ชัย 61010497

นายพิพิธพงศ์ จิตภักดีไทย 61010750

```
25 void loop() |
26 {
27   // Up
28   for (pos2 = 90; pos2 >= 40; pos2--)
29     { motor2.write(pos2); delay(15); }
30
31   if (Stop!=4)
32   {
33
34     // Turn Right
35     for (pos1 = 70; pos1 >= 0; pos1--)
36       { motor1.write(pos1); delay(15); }
37
38     // Down
39     for (pos2 = 40; pos2 <= 145; pos2++)
40       { motor2.write(pos2); delay(15); }
```

บรรทัดที่ 35 - 36 เป็นการสั่งให้แขนขยับไปทางขวา

บรรทัดที่ 39 - 40 เป็นการสั่งให้แขนขยับลง

บรรทัดที่ 35 - 36 เป็นการสั่งให้แขนคืบขวา

บรรทัดที่ 35 - 36 เป็นการสั่งให้แขนขยับขึ้น

บรรทัดที่ 35 - 36 เป็นการสั่งให้แขนปล่อยผ้า



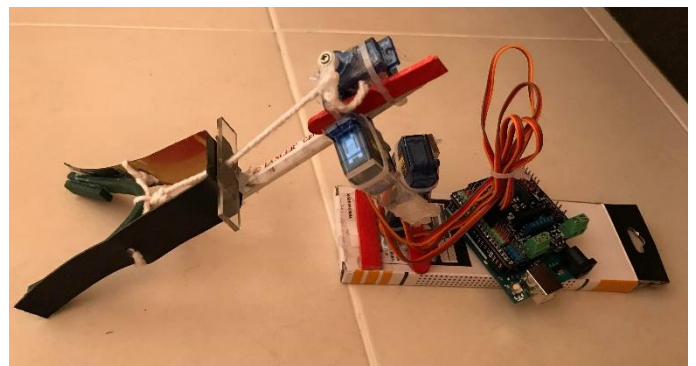
บรรทัดที่ 28 - 29 เป็นการยกแขนกลให้ขึ้นจากท่า Stand by

บรรทัดที่ 31 - 60 เป็น Loop ของการขยับแขนกล

ให้หยิบผ้า 4 ครั้ง

บรรทัดที่ 62 - 63 เป็นการสั่งให้แขนกลับไปท่า Stand by

```
42   // Catch
43   for (pos4 = 60; pos4 <= 180; pos4++)
44     { motor4.write(pos4); delay(15); }
45
46   // Up
47   for (pos2 = 145; pos2 >= 40; pos2--)
48     { motor2.write(pos2); delay(15); }
49
50   // Turn Left
51   for (pos1 = 0; pos1 <= 70; pos1++)
52     { motor1.write(pos1); delay(15); }
53
54   // Release
55   for (pos4 = 180; pos4 >= 60; pos4--)
56     { motor4.write(pos4); delay(15); }
57
58
59   Stop++;
60 }
61 // Down
62   for (pos2 = 40; pos2 <= 145; pos2++)
63     { motor2.write(pos2); delay(15); }
```



<https://www.youtube.com/watch?v=CB1aO9-ZLfs&feature=youtu.be>